

AN: PAT 1993-086814
TI: Flight controller contg. neuronal network is formed by training network as dynamic model of regulating distance and applying vectors of situation dimensions at each time interval
PN: **EP531712-A2**
PD: 17.03.1993
AB: The controller incorporates a neuronal network (16) in which vectors (X) of situation dimensions are applied which are applicable to the actual time interval (k) and that previous. Vectors (U) of position dimensions relate to the actual time interval and that previous. Estimate values (X) of the situation vectors are provided, which according to the dynamic model for future times (k + 1) are expected. A unit (30) is provided for formation of the difference of the situation vectors for the future time interval and for the theoretical values of these future situation vectors. An optimisation unit(32) formed as a neuronal network is formed by training as an inverse model of the regulating distance(10) on which the differences are connectable.; Suitable even for strongly non-linear dynamic conditions.
PA: (PEKE) BODENSEEWERK GERAETETECH GMBH;
IN: KROGMANN U;
FA: **EP531712-A2** 17.03.1993; NO303600-B1 03.08.1998;
DE4130164-A1 18.03.1993; NO9203522-A 12.03.1993;
EP531712-A3 14.04.1993; **EP531712-B1** 17.07.1996;
DE59206775-G 22.08.1996;
CO: DE; EP; FR; GB; IT; NO; SE;
DR: DE; FR; GB; IT; SE;
IC: B64C-013/16; B64D-045/00; G05B-013/02; G05B-013/04;
G05B-017/02; G05D-001/08; G05D-001/10; G06F-015/18;
G06F-015/80;
MC: T01-J04C; T01-J07; T01-J16C; T06-A05A; T06-B01B; W06-B01A5;
DC: Q25; T01; T06; W06;
FN: 1993086814.gif
PR: DE4130164 11.09.1991;
FP: 12.03.1993
UP: 03.08.1998

BEST AVAILABLE COPY

THIS PAGE BLANK (USPTO)

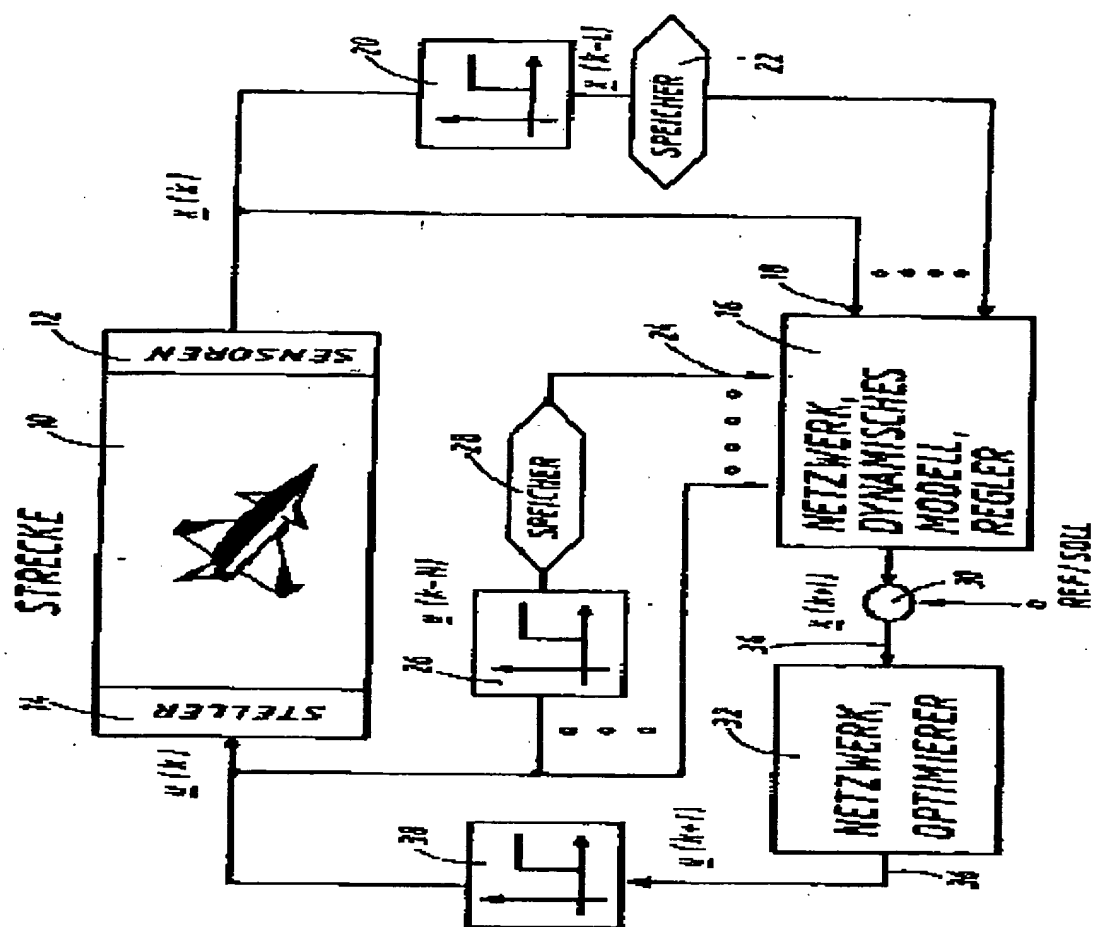


Fig. 1

THIS PAGE BLANK (USPTO)

(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets

(11) Veröffentlichungsnummer: **0 531 712 A2**

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG(21) Anmeldenummer: **92113387.2**(51) Int. Cl.⁵: **G05B 13/04**, **G05D 1/08**,
G06F 15/80, **G06F 15/18**(22) Anmeldetag: **06.08.92**(30) Priorität: **11.09.91 DE 4130164**(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
17.03.93 Patentblatt 93/11(84) Benannte Vertragsstaaten:
DE FR GB IT SE(71) Anmelder: **Bodenseewerk Gerätetechnik
GmbH
Alte Nussdorfer Strasse 15 Postfach 1120
W-7770 Überlingen/Bodensee(DE)**(72) Erfinder: **Krogmann, Uwe
Zur Äsche 24
W-7770 Überlingen-Nussdorf(DE)**(74) Vertreter: **Welsse, Jürgen, Dipl.-Phys. et al
Patentanwälte Dipl.-Phys. Jürgen Welsse
Dipl.-Chem. Dr. Rudolf Wolgast Bökenbusch
41 Postfach 11 03 86
W-5620 Velbert 11 Langenberg (DE)**(54) **Regler, insbesondere Flugregler.**

(57) Ein Regler, insbesondere Flugregler enthält ein neuronales Netz (16), welches durch Trainieren als ein dynamisches Modell einer Regelstrecke (10) ausgebildet ist. Auf das Netz (16) sind in jedem aktuellen Zeittakt Vektoren (\underline{x}) von Zustandsgrößen aufgeschaltet, die dem aktuellen Zeittakt (k) und vorhergehenden Zeittakten ($k-1, k-2, \dots$) zugeordnet sind, sowie Vektoren (\underline{u}) von Stellgrößen, die dem aktuellen Zeittakt (k) und vorhergehenden Zeittakten zugeordnet sind, und Vektoren von Stellgrößen, die für zukünftige Zeittakte vorgesehen sind. Das Netz (16) liefert Schätzwerte ($\hat{\underline{x}}$) der Zustandsvektoren liefert, die nach dem dynamischen Modell für zukünftige

Zeittakte ($k+1, k+2, \dots$) zu erwarten sind. Es sind Mittel (30) zur Bildung der Differenz der besagten Zustandsvektoren für die zukünftigen Zeittakte und der Sollwerte dieser zukünftigen Zustandsvektoren vorgesehen. Auf einen als neuronales Netz ausgebildeten Optimierer (32), der durch Trainieren als inverses Modell der Regelstrecke (10) ausgebildet ist, sind die besagten Differenzen aufschaltbar. Der Optimierer (32) liefert Vektoren von Stellgrößen für zukünftige Zeittakte. Einer der für zukünftige Zeittakte vorgesehenen Vektoren ($\underline{u}(k+1)$) von Stellgrößen ist als aktueller Vektor von Stellgrößen auf die Regelstrecke (10) aufschaltbar.

EP 0 531 712 A2

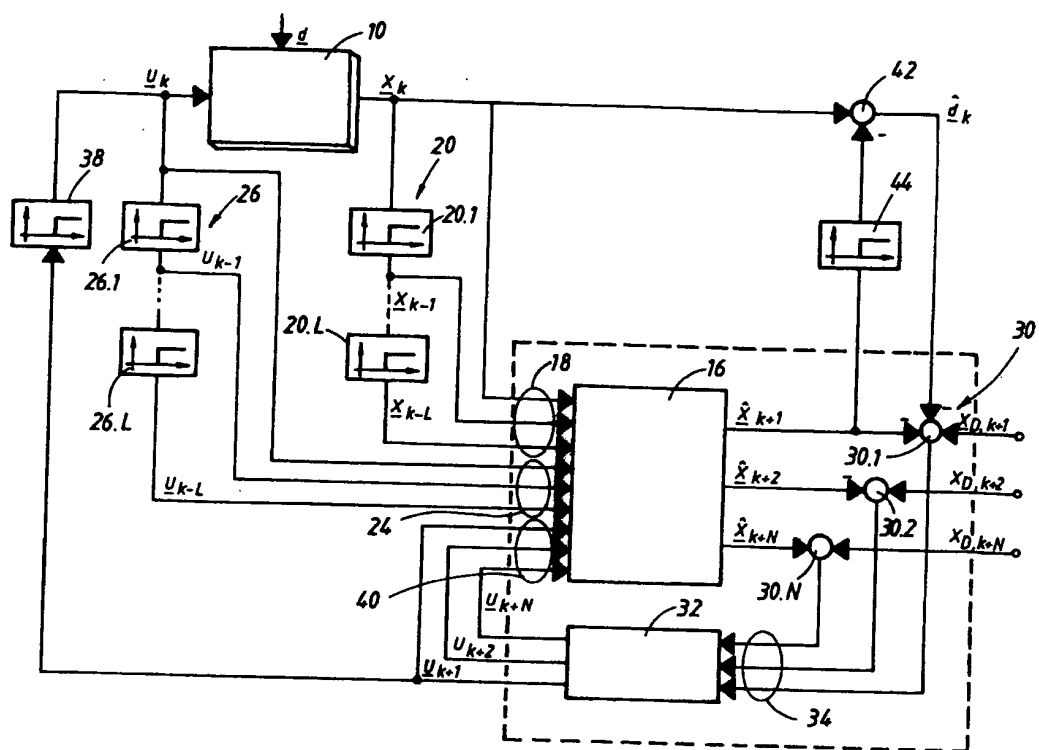


Fig. 2

Die Erfindung betrifft einen Regler, insbesondere einen Flugregler.

Bei bekannten Reglern werden Zustandsgrößen bestimmt, die man zu einem Vektor zusammenfassen kann. Es sind verschiedene Stellgrößen vorhanden, die ebenfalls zu einem Vektor zusammengefaßt werden können. Jede dieser Zustandsgrößen ist auf der verschiedenen Stellgrößen mit geeigneten Faktoren aufgeschaltet.

Diese bekannten Verfahren gehen von einem linearen Modell der Regelstrecke aus. Regelstrecken sind jedoch häufig stark nichtlinear. Beispiele für solche stark nichtlinearen Regelstrecken sind Flugzeuge. Flugregler können daher häufig nicht optimal an das dynamische Verhalten des zu regelnden Flugzeugs angepaßt werden.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Regler so auszubilden, daß er optimal an Regelstrecken auch mit stark nichtlinearem dynamischen Verhalten angepaßt ist.

Erfindungsgemäß wird diese Aufgabe gelöst durch

(a) ein neuronales Netz, welches durch Trainieren als ein dynamisches Modell einer Regelstrecke ausgebildet ist und auf welches in jedem aktuellen Zeittakt

- Vektoren von Zustandsgrößen aufgeschaltet sind, die dem aktuellen Zeittakt und vorhergehenden Zeittakten zugeordnet sind, sowie
- Vektoren von Stellgrößen, die dem aktuellen Zeittakt und vorhergehenden Zeittakten zugeordnet sind,

und welches

- Schätzwerte der Zustandsvektoren liefert, die nach dem dynamischen Modell für zukünftige Zeittakte zu erwarten sind,

(b) Mittel zur Bildung der Differenz der besagten Zustandsvektoren für die zukünftigen Zeittakte und der Sollwerte dieser zukünftigen Zustandsvektoren,

(c) einen als neuronales Netz ausgebildeten Optimierer, der durch Trainieren als inverses Modell der Regelstrecke ausgebildet ist und

- auf den die besagten Differenzen aufschaltbar sind und
- der die besagten Vektoren von Stellgrößen für zukünftige Zeittakte liefert, und

(d) Mittel zum entsprechend verzögerten Aufschalten eines der für zukünftige Zeittakte vorgesehenen Vektoren von Stellgrößen als aktuellen Vektor von Stellgrößen auf die Regelstrecke.

Nach der Erfindung wird ein neuronales Netz zur Darstellung eines Modells der Regelstrecke vorgesehen. Dieses neuronale Netz wird trainiert, so daß es das dynamische Verhalten der Regelstrecke, also beispielsweise eines Flugzeuges, richtig wiedergibt. Dabei ist vorgesehen, daß das neu-

ronale Netz als Eingangsgrößen nicht nur den aktuellen Vektor der Zustandsgrößen erhält. An den Eingängen des neuronalen Netzes liegen außerdem die in den L vorhergehenden Zeittakten bestimmten Vektoren der Zustandsgrößen. Außerdem liegen an Eingängen des neuronalen Netzes die in den L vorhergehenden Zeittakten auf die Regelstrecke aufgeschalteten Vektoren von Stellgrößen. Vorteilhaft sind auf das neuronale Netz noch die Stellgrößen aufgeschaltet, die in den auf den aktuellen Zeittakt folgenden N Zeittakten, also in Zukunft, auf die Regelstrecke aufgeschaltet werden sollen. Aus diesen Größen liefert das neuronale Netz durch eine Art Extrapolation Vorhersagewerte für die N Vektoren der Zustandsgrößen, die in den auf den aktuellen Zeittakt folgenden N Zeittakten erhalten werden. Diese Vorhersagewerte werden verglichen mit den für diese Zeittakte vorgesehenen oder kommandierten Vektoren der Zustandsgrößen. Es werden die Differenzen der kommandierten Vektoren der Zustandsgrößen und der Vorhersagewerte dieser Vektoren gebildet.

Diese Differenzen sind auf den Optimierer geschaltet. Das ist auch ein trainiertes, neuronales Netz. Dieses neuronale Netz stellt das inverse Modell der Regelstrecke dar: An den Eingängen liegen Zustandsgrößen, an den Ausgängen ergeben sich zugehörige Stellgrößen. Es ist extrem schwierig, zu einer Übertragungsfunktion der Regelstrecke eine dazu inverse Übertragungsfunktion zu berechnen. Das gilt in besonderem Maße, wenn die Regelstrecke und ihr Modell nichtlineares dynamisches Verhalten zeigen. Es hat sich aber gezeigt, daß unter Verwendung neuronaler Netze, die geeignet trainiert werden, auch eine Regelstrecke mit nichtlinearem dynamischen Verhalten als Modell dargestellt werden kann, und auch ein dazu inverses Modell praktisch darstellbar ist.

Von den an den Ausgängen des Optimierers erscheinenden Vektoren von Stellgrößen liefert einer, z.B. der Vektor, welcher dem auf den aktuellen Zeittakt folgenden Zeittakt zugeordnet ist, den Vektor der Stellgrößen, die auf die Regelstrecke geschaltet sind. Da der Optimierer die in den zukünftigen Zeittakten zu erwartenden Stellgrößen liefert, wird der Vektor vor dem Aufschalten jeweils um z.B. einen Zeittakt verzögert.

Ausgestaltungen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche.

Ein Ausführungsbeispiel der Erfindung ist nachstehend unter Bezugnahme auf die zugehörigen Zeichnungen näher erläutert.

Fig.1 ist ein schematisches Blockdiagramm eines mit neuronalen Netzen aufgebauten Flugregelkreises.

Fig.2 ist eine detailliertere Blockdarstellung des Flugregelkreises von Fig.1.

Fig.3 veranschaulicht das Trainieren des

neuralen Netzes, das das dynamische Modell der Regelstrecke darstellt. veranschaulicht das Trainieren des neuronalen Netzes, das den "Optimierer" in dem Regler von Fig.2 darstellt.

In Fig.1 ist mit 10 eine Regelstrecke bezeichnet. Das kann vorzugsweise, wie in Fig.1 angedeutet ist, ein Flugzeug sein. Die Regelstrecke liefert Zustandsgrößen, die von Sensoren 12 geliefert werden. Solche Zustandsgrößen können beispielsweise Winkelgeschwindigkeiten, Beschleunigungen, Lagewinkel, Anstellwinkel, Fluggeschwindigkeit, Schub etc. sein. Die Zustandsgrößen sind in Fig.1 zu einem Vektor $x(k)$ der Zustandsgrößen zusammengefaßt. Die Signale werden mit einem Zeittakt abgetastet. Mit "k" ist die laufende Nummer des aktuellen Zeittaktes bezeichnet. Die Regelstrecke 10 erhält Stellsignale an Stellern 14. Diese Stellsignale sind zu einem Vektor $u(k)$ zusammengefaßt. Die Stellsignale können Höhen-, Quer- und Seitenruderwinkel, Schub, Klappenwinkel etc. sein. Auch die Stellsignale u werden mit dem Zeittakt aufgeschaltet.

Der Regler enthält ein neuronales Netz 16, welches ein dynamisches Modell der Regelstrecke 10 darstellt. Das Netz 16 wird trainiert, daß es das dynamische Verhalten der Regelstrecke 10 genau wiedergibt, auch wenn die Regelstrecke 10 stark nichtlinear ist. Es läßt sich praktisch zeigen, daß dies möglich ist.

Auf Eingänge 18 des Netzes 16 ist nicht nur der aktuelle Vektor $x(k)$ der im Zeittakt k von den Sensoren 12 abgetasteten Zustandsgrößen aufgeschaltet sondern auch die Vektoren von Zustandsgrößen, die den vorhergehenden Zeittakten k-1, k-2, ..., k-L zugeordnet sind. Das sind also die Vektoren der Zustandsgrößen, die in diesen vorhergehenden Zeittakten von den Sensoren 12 geliefert und abgetastet wurden. Zu diesem Zweck werden die abgetasteten Zustandsgrößen durch Verzögerungsglieder 20 um 1, 2, ..., bzw. L Zeittakte verzögert und dann jeweils für einen Zeittakt in einem Speicher 22 gespeichert.

Auf Eingänge 24 des neuronalen Netzes sind weiterhin der aktuelle Vektor $u(k)$ der Stellgrößen aufgeschaltet, die im Zeittakt k an den Stellern 14 anliegen, sowie die Stellgrößen, die früheren Zeittakten k-1, k-2, ..., k-N zugeordnet sind und in diesen Zeittakten an den Stellern 14 anlagen. Zu diesem Zweck werden die an den Stellern 14 anliegenden Stellgrößen parallel dazu in Verzögerungsgliedern 26 um ein oder mehrere Taktintervalle verzögert und dann jeweils für einen Zeittakt in einem Speicher 28 gespeichert.

Das neuronale Netz 16 liefert Schätzwerte oder Voraussagewerte für die unter Berücksichtigung der Eigenschaften der Regelstrecke 10 in dem

nachfolgenden Zeittakt (k+1), also in der Zukunft, zu erwartenden Zustandsgrößen. Das ist eine Art Extrapolation. Die so erhaltenen Schätzwerte werden mit den Sollwerten oder Führungsgrößen der Zustandsgrößen verglichen. In einem "Summationspunkt" 30 wird zu diesem Zweck die Differenz der Schätzwerte $\hat{x}(k+1)$ und der Sollwerte gebildet.

Die Differenz beaufschlagt einen ebenfalls als neuronales Netz ausgebildeten Optimierer 32. Der Optimierer 32 ist so trainiert, daß er eine zur "Übertragungsfunktion" der Regelstrecke 10 inverse Übertragungsfunktion besitzt: Zu einer an einem Eingang 34 eingegebenen Differenz der Vektoren von Zustandsgrößen und Führungsgrößen liefert er an einem Ausgang 36 den zugehörigen Vektor der Stellgrößen $u(k+1)$, der an der Regelstrecke gerade diese Abweichung der Zustandsgrößen von den Führungsgrößen kompensiert.

Dieser Vektor $u(k+1)$ enthält in jedem laufenden Zeittakt k die Stellgrößen, die im nächsten Zeittakt k+1 auf die Regelstrecke aufgeschaltet werden soll. Dieser Vektor von Stellgrößen wird daher vor der Aufschaltung auf die Steller 14 der Regelstrecke 10 durch ein Verzögerungsglied 38 noch um einen Zeittakt verzögert. Auf die Steller 14 ist dann der Vektor $u(k)$ aufgeschaltet.

In Fig.2 ist der Flugregelkreis von Fig.1 noch etwas detaillierter dargestellt. Entsprechende Teile tragen die gleichen Bezugszeichen wie in Fig.1.

Der Vektor der Zustandsgrößen $x(k)$, der von den Sensoren 12 geliefert wird und den "Ausgang" der Regelstrecke 10 bildet, wird durch ein erstes Verzögerungsglied 20.1 um einen Zeittakt verzögert. Wenn $x(k)$ der aktuelle Vektor der Zustandsgrößen ist, dann liefert das Verzögerungsglied den Vektor $x(k-1)$ der Zustandsgrößen, die im vorhergehenden Zeittakt bestimmt und abgetastet worden waren. Eine Folge weiterer (nicht dargestellte) Verzögerungsglieder, auf welche der Ausgang des jeweils in der Folge voranstehenden Verzögerungsgliedes aufgeschaltet ist und die jedes eine Verzögerung um einen weiteren Zeittakt bewirken, liefern die um jeweils einen weiteren Zeittakt verzögerten Vektoren der Zustandsgrößen $x(k-2)$, $x(k-3)$, ..., bis zu dem Verzögerungsglied 20.L, das den Vektor der Zustandsgrößen $x(k-L)$ liefert. Die so erhaltenen Vektoren der Zustandsgrößen $x(k)$, $x(k-1)$, ..., $x(k-L)$ sind auf Eingänge 18 des neuronalen Netzes 16 geschaltet.

Auf die Steller 14 der Regelstrecke 10 ist im aktuellen Zeittakt der Vektor der Stellgrößen $u(k)$ aufgeschaltet. Dieser Vektor bildet den "Eingang" der Regelstrecke. Ähnlich wie bei den Zustandsgrößen werden durch Verzögerungsglieder 26.1 bis 26.L im Zeittakt k außer dem aktuellen Vektor $u(k)$ der Stellgrößen auch die Vektoren $u(k-1)$, $u(k-2)$, ..., $u(k-L)$ der Stellgrößen erzeugt, die in den vorherge-

gangenen Zeittakten auf die Steller 14 aufgeschaltet worden waren. Auch diese Vektoren der Stellgrößen $u(k)$, $u(k-1)$, ..., $u(k-L)$ werden auf Eingänge 24 des neuronalen Netzes 16 aufgeschaltet.

Außerdem erhält das neuronale Netz 16 an Eingängen 40 Vektoren von Stellgrößen $u(k+1)$, $u(k+2)$, ..., $u(k+N)$, die in Zukunft in den nächstfolgenden N Zeittakten auf die Steller 14 der Regelstrecke 10 aufgeschaltet werden sollen. Diese Stellgrößen werden von dem Optimierer 32 geliefert.

Aus den eingegebenen Vektoren von Zustands- und Stellgrößen liefert das neuronale Netz 16 Schätzwerte oder Vorhersagewerte für die Zustandsgrößen, die in den N nächstfolgenden Zeittakten $k+1$, $k+2$, ..., $k+N$ zu erwarten sind. Diese Vorhersagewerte $x(k+1)$, $x(k+2)$, ..., $x(k+N)$ werden in Summierungspunkten 30.1, 30.2, ..., 30.N mit den Sollwerten oder Führungsgrößen $x_p(k+1)$, $x_p(k+2)$, ..., $x_p(k+N)$ dieser Zustandsgrößen für die zukünftigen Zeittakte verglichen. Es werden die Differenzen der Vorhersagewerte und der Führungsgrößen gebildet. Diese Differenzen sind auf Eingänge 34 des Optimierers geschaltet.

Von den Ausgängen des Optimierers 32, die den zukünftig aufzuschaltenden Vektoren der Stellgrößen $u(k+1)$, ..., $u(k+N)$ entsprechen, wird der Vektor $u(k+1)$ durch das Verzögerungsglied 38 um einen Zeittakt verzögert und als Vektor von Stellgrößen $u(k)$ auf die Steller 14 der Regelstrecke 10 aufgeschaltet. Außerdem liegt, wie gesagt, der Vektor $u(k+1)$ sowie die Vektoren $u(k+2)$, ..., $u(k+N)$ an Eingängen 40 des neuronalen Netzes 16.

Mit d ist eine Störung bezeichnet, die auf die Regelstrecke 10 wirkt. Die Störung ist ein Vektor der Störeinflüsse auf die verschiedenen Zustandsgrößen. Der Regler von Fig.2 sieht vor, daß ein Schätzwert $d(k)$ dieser Störung d für den jeweiligen Zeittakt k gebildet und als Korrektur auf den Summierungspunkt 30.1 aufgeschaltet wird. Zu diesem Zweck wird in einem Summierungspunkt 42 die Differenz des tatsächlich im Zeittakt k von den Sensoren 12 gelieferten und abgetasteten Vektors $x(k)$ der Zustandsgrößen und des für diesen Zeittakt k vorhergesagten Vektors gebildet. Dieser für den Zeittakt k vorhergesagte Vektor wird dadurch erhalten, daß jeweils der Vektor $x(k+1)$, der von dem neuronalen Netz 16 geliefert wird, durch ein Verzögerungsglied 44 um einen Zeittakt verzögert wird. Es wird dabei angenommen, daß die Abweichung von gemessenem und vorhergesagtem Vektor auf eine Störung d zurückzuführen ist und daß diese Störung auch noch während des nächstfolgenden Zeittaktes $k+1$ andauern wird. Daher wird die im Summierungspunkt 30.1 gebildete Differenz mit der im Summierungspunkt 42 gebildeten Differenz $d(k)$ korrigiert.

In Fig.3 ist das Trainieren des neuronalen Netzes zur Darstellung eines dynamischen Modells

der Regelstrecke 10 schematisch dargestellt.

Mit 46 ist eine Einrichtung bezeichnet, die aus dem Vektor $u(k)$ der Stellgrößen im Zeittakt k den Vektor $x(k+1)$ der Zustandsgrößen im Zeittakt $k+1$ liefert. Man kann sich vorstellen, daß der Vektor $x(k+1)$ sich aus dem Vektor $u(k)$ der Stellgrößen und dem Vektor $x(k)$ der Zustandsgrößen im Zeittakt k nach einer Übertragungsfunktion $F(u(k), x(k))$ ergibt. Diese ist durch Block 48 dargestellt. Der Vektor $x(k)$ ergibt sich aus dem am Ausgang des Blocks 48 erscheinenden Vektor $x(k+1)$ durch Verzögerung um einen Zeittakt mittels eines Verzögerungsgliedes 50. Die Einrichtung 46 kann die tatsächlich physikalisch vorhandene Regelstrecke 10 sein. Die Einrichtung 46 kann ein umfassendes, nichtlineares Modell der Regelstrecke sein, das auf einem Rechner simuliert wird. Die Einrichtung 46 kann aber auch durch Meßdatensätze für $u(k)$, $x(k)$ und $x(k+1)$ dargestellt werden.

Das neuronale Netz 16 erhält nun von der Einrichtung 46 als Eingänge die Vektoren $u(k)$ und $x(k)$. Das neuronale Netz sollte dann den Vektor $x(k+1)$ liefern. Zunächst wird der tatsächlich erhaltene Vektor $x(k+1)$ von dem Vektor $x(k+1)$ an der Einrichtung 46 relativ stark abweichen. In einem Summierungspunkt 52 wird die Differenz dieser Vektoren gebildet. In einem durch die Schleife 54 symbolisierten "Lernschritt" werden die Gewichte in dem neuronalen Netz 16 nach einem geeigneten Algorithmus in Abhängigkeit von der im Summierungspunkt 52 gebildeten Differenz variiert. Das wird dann mit weiteren Vektoren von Stell- und Zustandsgrößen in einem Zeittakt und dem Vektor der Zustandsgrößen im nächstfolgenden Zeittakt wiederholt. In einer Folge von derartigen Lernschritten "lernt" das neuronale Netz die richtige Bildung des Vektors $x(k+1)$ aus den Vektoren $u(k)$ und $x(k)$. Das neuronale Netz liefert dann im trainierten Zustand zu jedem $u(k)$ und $x(k)$ einen Vorhersagewert des Vektors $x(k+1)$ der im nächsten Zeittakt zu erwartenden Zustandsgrößen.

Fig.4 veranschaulicht das Trainieren des Optimierers. Der Optimierer soll eine zur "Übertragungsfunktion" F der Regelstrecke inverse Übertragungsfunktion F^{-1} haben. Mit 46 ist wieder eine die Regelstrecke 10 darstellende Einrichtung bezeichnet entsprechend der Einrichtung 46 von Fig.3. Die Einrichtung 46 erhält im Zeittakt k den Vektor $u(k)$ der Stellgrößen und liefert an seinem Ausgang den Vektor $x(k)$ der Zustandsgrößen für diesen Zeittakt. Der Vektor $x(k)$ der Zustandsgrößen am Ausgang der Einrichtung 46 ist auf den Eingang 34 des neuronalen Netzes 32 geschaltet. Der Ausgang des neuronalen Netzes 32 sollte ein Schätzwert $u(k)$ für den Vektor der Stellgrößen im Zeittakt k sein. Das wird zunächst nicht der Fall sein. In einem Summierungspunkt 56 wird die Differenz des Vektors $u(k)$ vom Eingang der Einrichtung 46

und des Schätzwertes $\underline{u}(k)$ von dem neuronalen Netz 32 gebildet. Es werden nun, ähnlich wie bei der Anordnung von Fig.4, in aufeinanderfolgenden Lernschritten mit verschiedenen Vektoren $\underline{u}(k)$ und $\underline{x}(k)$ die Gewichte des neuronalen Netzes 32 in Abhängigkeit von der Differenz so verändert, daß das neuronale Netz schließlich für jeden Vektor $\underline{x}(k)$ mit hinreichender Genauigkeit den zugehörigen Schätzwert des Vektors $\underline{u}(k)$ der Stellgrößen liefert. Diese Veränderung der Gewichte ist durch die Schleife 58 in Fig.4 angedeutet.

Es wird auf diese Weise ein Optimierer erhalten, der eine zur Regelstrecke inverse Dynamik aufweist. Dieser wird dann in der in Fig.1 und 2 dargestellten Weise eingesetzt.

Patentansprüche

1. Regler, insbesondere Flugregler, **gekennzeichnet durch**
 - (a) ein neuronales Netz (16), welches durch Trainieren als ein dynamisches Modell einer Regelstrecke (10) ausgebildet ist und auf welches in jedem aktuellen Zeittakt
 - Vektoren (\underline{x}) von Zustandsgrößen aufgeschaltet sind, die dem aktuellen Zeittakt (k) und vorhergehenden Zeittakten ($k-1, k-2, \dots$) zugeordnet sind, sowie
 - Vektoren (\underline{u}) von Stellgrößen, die dem aktuellen Zeittakt (k) und vorhergehenden Zeittakten zugeordnet sind,
 und welches
 - Schätzwerte (\underline{x}) der Zustandsvektoren liefert, die nach dem dynamischen Modell für zukünftige Zeittakte ($k+1, k+2, \dots$) zu erwarten sind,
 - (b) Mittel (30) zur Bildung der Differenz der besagten Zustandsvektoren für die zukünftigen Zeittakte und der Sollwerte dieser zukünftigen Zustandsvektoren,
 - (c) einen als neuronales Netz ausgebildeten Optimierer (32), der durch Trainieren als inverses Modell der Regelstrecke (10) ausgebildet ist und
 - auf den die besagten Differenzen aufschaltbar sind und
 - der Vektoren von Stellgrößen für zukünftige Zeittakte liefert, und
 - (d) Mittel (38) zum entsprechend verzögerten Aufschalten eines der für zukünftige Zeittakte vorgesehenen Vektoren ($\underline{u}(k+1)$) von Stellgrößen als aktuellen Vektor von Stellgrößen auf die Regelstrecke (10).
2. Regler nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, daß** auf Eingänge (40) des neuronalen Netzes (16) Vektoren ($\underline{u}(k+1), \underline{u}(k+2), \dots, \underline{u}(k+N)$) von Stellgrößen aufgeschaltet sind, die für zukünftige Zeittakte vorgesehen sind,
3. Regler nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, daß**
 - (a) in einem Summierungspunkt (42) die Differenz des Vektors ($\underline{x}(k)$) der aktuellen Zustandsgrößen, die von den Sensoren geliefert werden, und des von dem neuronalen Netz (16) für den nächstfolgenden Zeittakt gelieferten, durch ein Verzögerungsglied (44) um einen Zeittakt verzögerten Schätzwertes des Vektors ($\underline{x}(k+1)$) der Zustandsgrößen gebildet wird und
 - (b) diese Differenz als Schätzwert ($\underline{d}(k)$) einer an der Regelstrecke (10) wirkenden Störung (\underline{d}) auf einen Summierungspunkt (30.1) aufgeschaltet ist, in welchem die Differenz des Schätzwertes des Zustandsvektors $\underline{x}(k+1)$ für den nächstfolgenden Zeittakt ($k+1$) und des Sollwertes ($\underline{x}_D(k+1)$) dieses zukünftigen Zustandsvektors gebildet wird.

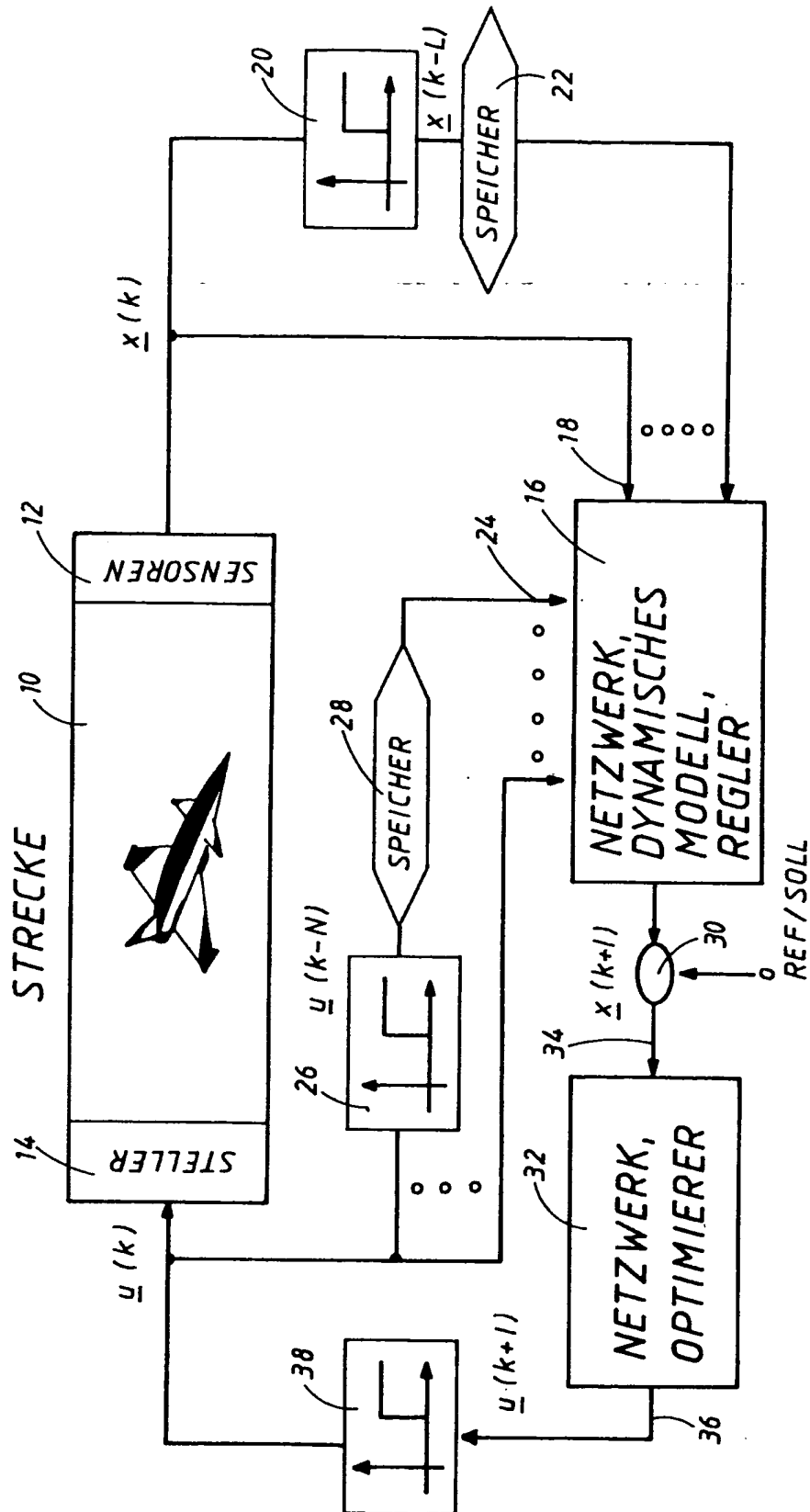


Fig. 1

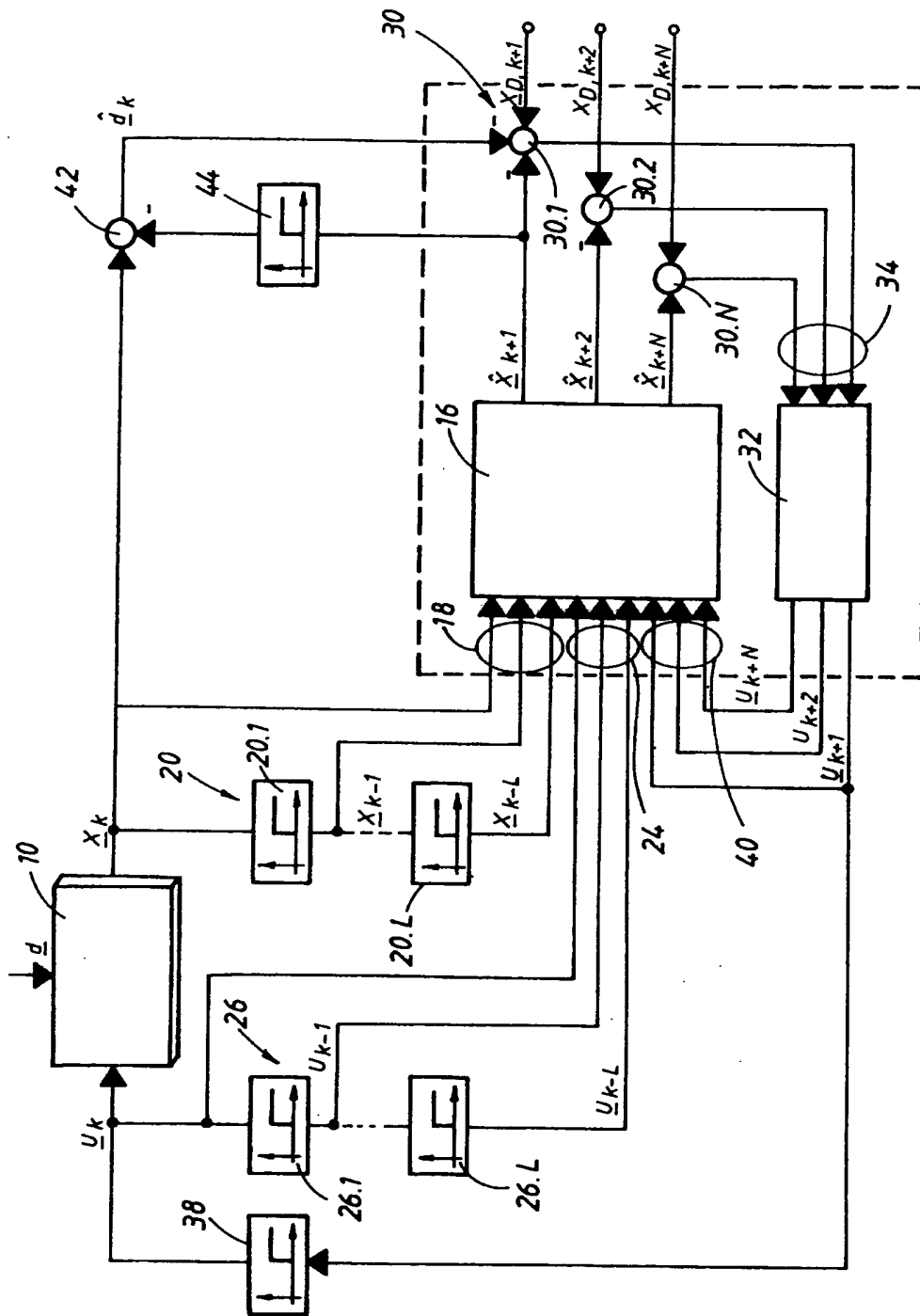


Fig. 2

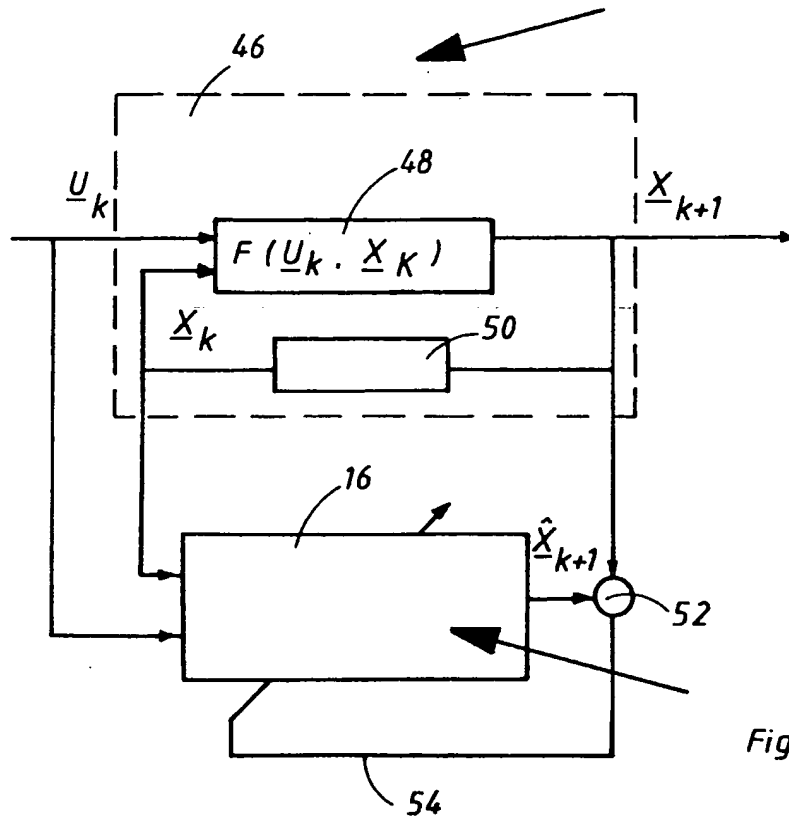


Fig. 3

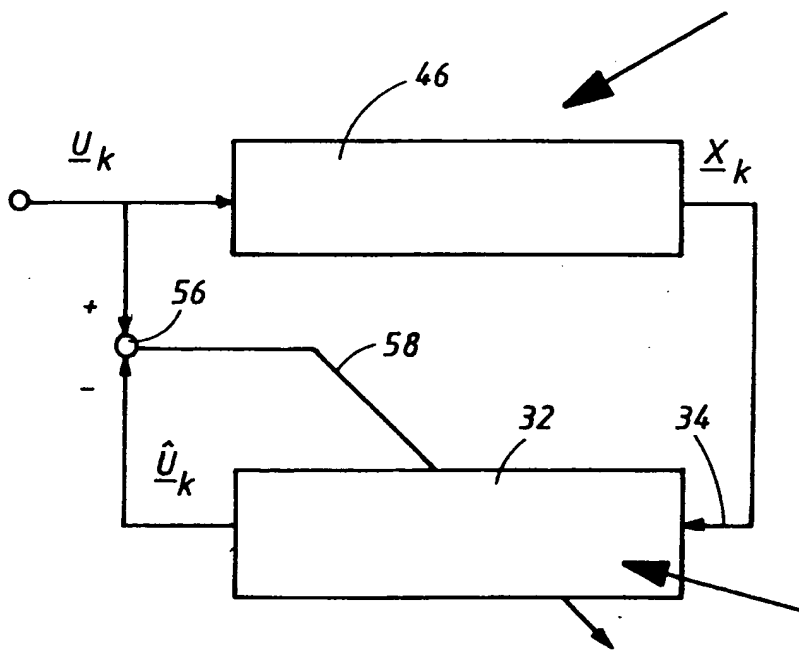


Fig. 4

THIS PAGE BLANK (USPTO,

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ BLACK BORDERS
- ☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☒ FADED TEXT OR DRAWING
- ☒ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☒ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)